

M thod and apparatus for stablishing an isolated position referenc in a printing op ration

Patent Number: US5894802

Publication date: 1999-04-20

Inventor(s): JACKSON DALE HIETT (US)

Applicant(s): HEIDELBERGER DRUCKMASCH AG (DE)

Requested Patent: DE19852436

Application Number: US19970975710 19971121

Priority Number(s): US19970975710 19971121

IPC Classification: B41F31/00

EC Classification: B41F13/004B, B41F13/12

Equivalents: CN1106285B, CN1239689, DE59807532D, EP0917954, A3, B1, JP11216849

Abstract

An apparatus and method for providing disturbance-free speed and position references to drive units in a web-fed printing press to minimize or eliminate detrimental effects on printing speed and quality caused by transient mechanical disturbances occurring at one or more of the drive units during printing.

Data supplied from the **esp@cenet** database - I2

THIS PAGE BLANK (USPTO)

01P 00248



⑯ BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

⑯ Offenlegungsschrift
⑯ DE 198 52 436 A 1

⑯ Int. Cl. 6:
B 41 F 33/12

37

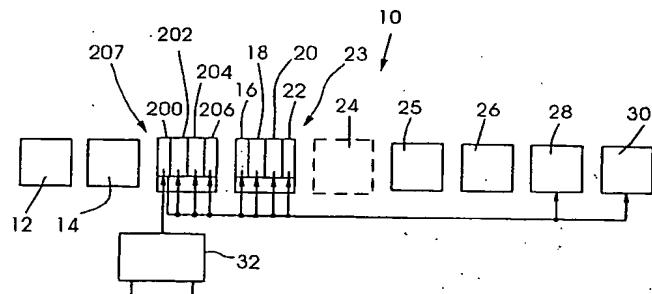
⑯ Aktenzeichen: 198 52 436.6
⑯ Anmeldetag: 13. 11. 98
⑯ Offenlegungstag: 27. 5. 99

⑯ Unionspriorität:
975710 21. 11. 97 US
⑯ Anmelder:
Heidelberger Druckmaschinen AG, 69115
Heidelberg, DE

⑯ Erfinder:
Jackson, Dale Hiett, Newmarket, N.H., US

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

⑯ Vorrichtung und Verfahren zum Erstellen eines Einzelposition-Bezugswertes in einem Druckprozeß
⑯ Es ist eine Vorrichtung und ein Verfahren vorgesehen, womit störungsfreie Geschwindigkeits- und Positionsbezugssignale für die Antriebseinheiten einer Rollenrotationsdruckmaschine erzeugt werden, um die Druckgeschwindigkeit und die Druckqualität beeinträchtigende Effekte, die durch mechanische Übergangsstörungen während des Druckprozesses an einer oder mehreren Antriebseinheiten verursacht werden, zu minimieren oder auszuschließen.



DE 198 52 436 A 1

BEST AVAILABLE COPY

DE 198 52 436 A 1

Beschreibung

Die vorliegende Erfindung betrifft im allgemeinen die Positionsbestimmung in Drucksystemen und im besonderen ein Steuersystem für eine Druckmaschine, das Relativpositionen von Antriebseinheiten in der Druckmaschine regelt.

Da von herkömmlichen Rollenrotationsdruckmaschinen, z. B. von den für den Zeitungsdruck verwendeten Maschinen, traditionell kein Druck von hoher Qualität oder Bildschärfe erwartet wurde, ist in der Druckindustrie die Toleranzschwelle für den Druckqualitätsverlust relativ hoch gewesen. Jedoch ist es in zunehmendem Maße erwünscht, die Qualität und Bildschärfe von Druckprodukten zu verbessern, so daß ein Bedarf an Druckmaschinen besteht, die Druckprodukte von hoher Qualität und Bildschärfe liefern können. Normalerweise geht mit der Produktion von Produkten in hoher Qualität eine Verringerung der Druckgeschwindigkeit einher. Dennoch ist es in der Druckindustrie erwünscht, daß Druckmaschinen mit hohen Geschwindigkeiten betrieben werden können. Es hat sich jedoch herausgestellt, daß es eine sehr schwierige Aufgabe ist, den Erfordernissen für Qualität, Bildschärfe und Geschwindigkeit gleichzeitig gerecht zu werden.

Eine herkömmliche Druckmaschine besteht normalerweise aus einer Reihe von Druckwerken. Die Relativpositionen von Antriebswellen dieser Druckwerke müssen akkurat geregelt werden, um eine genaue Registerhaltigkeit der verschiedenen Druckwerke zu gewährleisten, so daß Fehler, wie Druckregisterfehler, Bahnnspannungsfehler, Bahn-zu-Bahn-Registerfehler und/oder Signaturabschnittfehler verhindert werden können. Solche Fehler treten nämlich bei hohen Druckgeschwindigkeiten verstärkt auf.

In gewissen Druckmaschinen besitzt jede Gruppe von Druckwerken eine Antriebseinheit mit einer Antriebswelle, die mit einer Abtriebswelle eines Elektromotors für diese Gruppe verbunden ist und von dieser angetrieben wird. Eine Geschwindigkeitssteuereinheit erzeugt ein Geschwindigkeitssteuersignal zur Steuerung der Drehgeschwindigkeit der Abtriebswelle des Elektromotors. Weitere Gruppen von Druckwerken sowie auch nicht druckende Stellen in der Druckmaschine können ebenfalls Antriebseinheiten besitzen. Gewöhnlich wird eine Antriebseinheit der Maschine zum "Leitantrieb" bestimmt, der ein Signal empfängt, das die gewünschte Geschwindigkeit der durch die Druckmaschine laufenden Papierbahn anzeigt. Dieses Signal der gewünschten Geschwindigkeit wird an das Geschwindigkeitssteuerorgan des Leitantriebs zur Steuerung der Geschwindigkeit der Antriebswelle des Leitantriebs gesandt. Signale, die die Ist-Geschwindigkeit und Position der Antriebswelle des Leitantriebs anzeigen, werden auf die anderen, als "Folgeantriebe" bezeichneten Antriebseinheiten übertragen. Das Geschwindigkeitssteuerorgan einer jeden Folgeantriebseinheit sendet ein Geschwindigkeitssteuersignal, das auf der Ist-Position der Antriebswellen der Folgeantriebe und der Antriebswelle des Leitantriebs beruht, an den Elektromotor des Folgeantriebs, was bewirkt, daß die Antriebswelle des jeweiligen Folgeantriebs der Geschwindigkeit und Position der Antriebswelle des Leitantriebs folgt. Im idealen Fall ist die Antriebswelle jeder Folgeantriebseinheit in der gleichen Position und hat die gleiche Geschwindigkeit wie die Antriebswelle der Leitantriebseinheit.

Es gibt viele Arten von Regeleinrichtungen, um die Position der Antriebswelle eines Folgeantriebs relativ zur Position der Antriebswelle eines Leitantriebs zu regeln, wie beispielsweise phasenstarre Regler und Gleichlaufregler. Ein Gleichlaufregler umfaßt normalerweise einen Drehmelder, um die Winkelposition der Antriebswelle des Folgeantriebs in ein elektrisches Ausgangssignal umzuwandeln. Die Posi-

tion der Folgeantriebswelle relativ zur Position der Leitantriebswelle wird dann in Entsprechung des vom Gleichlaufregler erzeugten elektrischen Ausgangssignals geregelt. Regeleinrichtungen mit einem Steuerungsausgleich, wie beispielsweise "Zwangsteuerung", "Drehzahl-Soll-Wert" und "dp/dt Vorsteuerung" sind ebenfalls bekannt. Außerdem

5 kann auch ein "Typ-3" Regler verwendet werden, der ein Positionsfehlersignal (d. h. einen Differenzwert in den Positionen der Folgeantriebswelle und der Leitantriebswelle) 10 doppelt integriert. Solch ein Regler ist in US 5,049,798, erteilt am 17. September 1991, beschrieben, worauf hier Bezug genommen wird.

Fig. 1 zeigt eine herkömmliche Druckmaschine 10 mit Einzugswerken 12 und 14, eine Gruppe 207 von Druckwerken 200-206 und eine Gruppe 23 von Druckwerken 16-22, einen Trockner 24, Kühleinheiten 25 und 26 und Falzeinheiten 28 und 30. Jede der Druckwerksgruppen 207 und 23 und Falzeinheiten 28 und 30 besitzt eine Antriebseinheit. Von einer Leit-Bezugssignalquelle 32 wird ein Signal, d. h. ein Geschwindigkeitsbefehlssignal erzeugt, das der Antriebseinheit der Gruppe 207 eine gewünschte Druckmaschinen-Geschwindigkeit anzeigt. Die Antriebseinheit der Gruppe 207 wird als Leitantriebseinheit designiert. Die zur Gruppe 23 gehörenden anderen Antriebseinheiten und die Falzeinheiten 28 und 30 werden als Folgedruckwerke designiert, die der Position und Geschwindigkeit des Leitdruckwerks folgen.

Fig. 2 zeigt Details bezüglich der inneren Komponenten der Antriebseinheiten in den Gruppen 207 und 23 und den Falzeinheiten 28 und 30 und Verbindungen zwischen den Antriebseinheiten und der Leitbezugssignalquelle 32. Insbesondere wird das von der Leitbezugssignalquelle 32 kommende Geschwindigkeitsbefehlssignal in ein Geschwindigkeitssteuerorgan 210 der Leitantriebseinheit in der Gruppe 207 eingegeben, um die Geschwindigkeit des Motors 260 zu steuern. Das Geschwindigkeitsbefehlssignal kann ein analoges oder ein digitales Signal sein. Ein Positions-kodierer 230 bestimmt den Positions-Ist-Wert einer Antriebswelle 240, die vom Motor 260 der Leitantriebseinheit angetrieben wird. Da die vom Positions-kodierer 230 ausgegebene Positions-information zur Ermittlung von Geschwindigkeitsinformation benutzt werden kann, so kann der Positions-kodierer 230 alternativ auch einen Ist-Wert an das Geschwindigkeitssteuerorgan 210 zurücksenden, um zu gewährleisten, daß die Ist-Geschwindigkeit der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit der gewünschten Geschwindigkeit entspricht.

Die Geschwindigkeiten und Positionen der Antriebswellen 242-246 der Folgeantriebseinheiten werden derart gesteuert, daß sie der Geschwindigkeit und Position der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit angepaßt sind. Dies wird durch Verwendung der Geschwindigkeit der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit zusammen mit der Rückmeldung bezüglich der Positionen der Antriebswellen 242-246 der Folgeantriebseinheiten relativ zur Position der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit erzielt.

Wie in Fig. 2 gezeigt, weisen die Folgeantriebseinheiten Motoren 262-266 auf, die die Antriebswellen 242-246 anstreben. Positions-kodierer 232-236 bestimmen die Ist-Positionen der Antriebswellen 242-246 und senden entsprechende Rückmelde-signale an Regler 222-226, die die bestimmten Positionen anzeigen. Wie oben bezüglich des Positions-kodierers 230 der Leitantriebseinheit erwähnt, kann die von den Positions-kodierern 232-236 erzeugte Information für die Bestimmung sowohl der Geschwindigkeiten als auch der Positionen der körrespondierenden Antriebswellen 242-246 verwendet werden. Das vom Positions-kodierer 230 erzeugte Outputsignal, das die Ist-Position der Antriebs-

welle 240 der Leitantriebseinheit anzeigt, wird als ein Bezugspositionsignal an die Regler 222-226 der Folgeantriebseinheiten der Druckwerksgruppe 23 und an die Falzeinheiten 28 und 30 gesandt, wie in Fig. 2 gezeigt. Die Regler 222-226 vergleichen das Ausgangssignal des Positions kodierers 230 der Leitantriebseinheit mit den Ausgangssignalen der Positions kodierer 232-236 und senden auf der Basis dieses Vergleichs Befehlssignale an die Geschwindigkeitssteuerorgane 212-216, um die Geschwindigkeit der Motoren 262-266 derart zu steuern, daß die Antriebswellen 242-246 der Folgeantriebseinheiten der Geschwindigkeit und Position der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit folgen.

Gemäß einem Ausführungsbeispiel des Positions kodierers 230 erzeugt dieser einen Impuls für jeden Winkelzuwachs der sich drehenden Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit. Während sich also die Antriebswelle dreht, erzeugt der Positions kodierer 230 einen Strom von Impulsen. Die vom Positions kodierer 230 während eines Zeitintervalls erzeugte Anzahl von Impulsen deutet an, um welchen Betrag die Antriebswelle 240 ihre Position während dieses Zeitintervalls verändert hat. Die Durchschnittsgeschwindigkeit während des Zeitintervalls kann mühelos bestimmt werden, indem der Wert der Positionsveränderung durch die Dauer des Zeitintervalls dividiert wird.

Der einem Impuls entsprechende Winkelzuwachs ist festgelegt, so daß der Positions kodierer 230 während jeder vollständigen Umdrehung 2.048 Impulse erzeugt. Der Positions kodierer 230 wird überwacht und die durch ihn erzeugten Impulse werden mittels eines nicht gezeigten Zählers gezählt. Der Zähler springt gewöhnlich bei Beendigung einer Umdrehung wieder auf Null zurück, nachdem er bis 2.048 gezählt hat. Bei manchen Ausführungen ist eine andere Anzahl von Impulsen pro Umdrehung maßgebend und bei anderen Ausführungen springt der Zähler weniger häufig als nach jeder Umdrehung auf Null zurück. Die Positions kodierer 232-236 sind in gleicher Weise wie der Positions kodierer 230 ausgeführt. Die Positionen der Kodierer 230-236 können synchronisiert werden, indem die korrespondierenden Zähler gleichzeitig auf Null zurückgesetzt werden, z. B. dann, wenn sich die Papierbahn mit langsamer und konstanter Geschwindigkeit durch die Druckmaschine bewegt. Danach bedeutet jegliche Wertdifferenz der Zähler eine Phasen- oder Positions differenz. Wenn beispielsweise der mit dem Positions kodierer 230 der Leitantriebseinheit korrespondierende Zähler zu einem bestimmten Zeitpunkt einen Wert von 1.000 anzeigt und der Wert des mit dem Positions kodierer 232 der Folgeantriebseinheit korrespondierenden Zählers 795 ist, dann bleibt zu diesem Zeitpunkt die Antriebswelle 242 der Folgeantriebseinheit hinter der Position der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit um 205 Winkelzuwachspunkte oder um 36° zurück. Durch Computer Software werden beim Zurückschalten der Zähler vorhandene Phasendifferenzen präzise verfolgt, auch wenn diese größer als eine vollständige Umdrehung sind. In der in Fig. 2 gezeigten Druckmaschine besitzt jeder der Regler 222-226 einen nicht gezeigten Zähler, der die vom Positions kodierer 230 der Leitantriebseinheit erzeugten Impulse zählt und einen nicht gezeigten Zähler, der die von einem der Positions kodierer 232-236 der Folgeantriebseinheiten erzeugten Impulse zählt. In manchen Ausführungen befinden sich die Zähler innerhalb oder in der Nähe der korrespondierenden Positions kodierer.

Obwohl die Regler 222-226 für das Synchronisieren der Geschwindigkeiten und Positionen der Antriebswellen der Folgeantriebseinheiten mit denen der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit konzipiert sind, können sie nicht verwendet werden für Probleme, die durch mechanische Stö-

rungen oder Steuerungsfehler an der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit entstehen. Solche Steuerungsfehler werden auf die Folgeantriebseinheiten übertragen und es besteht die Tendenz, daß sich diese Fehler wiederholen. Somit kann ein Steuerungsfehler an der Leitantriebswelle die Funktion der Folgeantriebseinheiten sehr beeinträchtigen. Bei großen Störungen ist die Regler Leistung unterbrochen oder gefährdet, so daß Probleme im Druckbetrieb, z. B. durch Registerfehler auftreten können.

10 Zu den Ereignissen, die während des Druckbetriebs Geschwindigkeits- und Positionsstörungen verursachen können, gehört z. B. eine "Gummituch-Wäsche". Beim Waschen eines Gummituchs wird angesammelter Schmutz und Fusseln von der Gummituchwalze in der Druckmaschine abgewaschen oder abgebürstet. Wenn eine Gummituchwäsche an einer Leitantriebseinheit durchgeführt wird, können Störungen in der Geschwindigkeit und Position der Antriebswelle 240 der Leitantriebseinheit auftreten, die dann auf die Folgeeinheiten übertragen werden, so daß der reibungslose Druckbetrieb der Maschine nicht mehr möglich ist und Makulatur und eine geringere Druckqualität die Folgen sind. Andere Vorgänge im Druckbetrieb können ebenfalls Störungen verursachen, so z. B. wenn eine neue Papierbahn mit der vorhandenen Bahn verbunden wird oder wenn die Bahn beim Falzvorgang geschnitten wird.

30 Da Fehler an einer Leiteinheit auf die Folgeeinheiten übertragen werden, wird gewöhnlich eine Einheit der Druckmaschine, an welcher die wenigsten Fehler und die geringsten Fehlergrößen auftreten, als Leiteinheit gewählt. Wenn z. B. eine Druckmaschine Zuführeinheiten, Druckwerke, Trockeneinheiten, Kühlwalze einheiten und Falzeinheiten umfaßt, wie in Fig. 1 gezeigt, wird gewöhnlich eines der Druckwerke anstelle einer der Falzeinheiten als Leiteinheit gewählt, weil der Schneidvorgang an einer Falzeinheit eine viel größere Übergangsstörung als der Gummituch-Waschvorgang in einem Druckwerk verursachen kann.

40 Wenn auch die bedienenden Personen versuchen, den Betrieb von Druckmaschinen so stoßfrei wie möglich zu halten und somit die an der Leitantriebseinheit auftretenden Übergangsstörungen zu minimieren, treten diese dennoch auf. Wenn Störungen in Erscheinung treten, werden filternde Netzwerke und Bezugswert-Totzonen solange verwendet, bis die Störungen identifiziert und korrigiert sind. Die sich durch die Störungen ergebende Makulatur und geringere Druckqualität werden als selbstverständlich in Kauf genommen. Es ist jedoch wünschenswert, eine Druckmaschine zu schaffen, bei der die Effekte von Übergangsstörungen reduziert oder eliminiert sind, so daß eine verbesserte Druckqualität und weniger Makulatur auch bei höheren Maschinengeschwindigkeiten erzielt werden kann.

55 Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung, die es ermöglichen, störungsfreie Geschwindigkeits- und Positions-Bezugswertsignale an Antriebseinheiten in einer Druckmaschine, z. B. Druckwerke, zu senden. Gemäß einem Ausführungsbeispiel ist eine Einzelposition-Bezugswert-Einheit vorgesehen, die ein Signal empfängt, das die gewünschte Geschwindigkeit einer durch die Druckmaschine laufenden Bahn anzeigt. Die Einzelposition-Bezugswert-Einheit erzeugt Signale die eine fehlerfreie Bezugsgeschwindigkeit und eine fehlerfreie Bezugsposition darstellen und die die Druckmaschinen-Antriebseinheiten, z. B. die Druckwerke, steuern, ohne daß Fehler, die sich aus den mit mechanischen Störungen im Druckbetrieb zusammenhängenden Übergangszuständen ergeben, vergrößert werden. Die gleichen Bezugssignale können an alle Antriebseinheiten ergehen. Alternativ können separate Bezugssignale für jede Antriebseinheit erzeugt werden und zwischen den einzelnen, für die verschiedenen Antriebseinhei-

ten erzeugten Bezugssignalen auftretende Ungenauigkeiten können durch Fehlerkorrektur-Schaltkreise korrigiert werden.

Generell stellen die Ausführungsbeispiele ein Verfahren und ein System zum Erzeugen und Senden fehlerfreier Steuersignale an Antriebseinheiten in einer Druckmaschine dar und umfassen die folgenden Merkmale: eine Einzelposition-Bezugswert-Einheit, die mindestens ein auf der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit basierendes Bezugssignal erzeugt; eine Vielzahl von Antriebseinheiten mit einer jeweiligen Antriebswelle; Geschwindigkeitssteuereinheiten zum Steuern der Geschwindigkeiten der Antriebswellen; Positions kodierer, welche Signale erzeugen, die die Positionen der Antriebswellen anzeigen; und Regler, die auf der Basis des mindestens einen Bezugssignals und der Signale der Positions kodierer Befehlssignale an die Geschwindigkeitssteuereinheiten senden. Gemäß den Ausführungsbeispielen kann der Druckmaschinenbetrieb gesteuert werden durch Bestimmen der Positionen der Antriebswellen einer Vielzahl von Antriebseinheiten; durch Erzeugen eines Einzelposition-Bezugssignals für jede der Antriebswellen der Antriebseinheiten auf der Basis der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit; durch Steuern der Geschwindigkeit einer jeden Antriebswelle auf der Basis der bestimmten Antriebswellenposition und des Einzelposition-Bezugssignals; und durch Korrigieren des Einzelposition-Bezugssignals auf der Basis der bestimmten Position einer designierten Antriebswelle aus der Vielzahl von Antriebswellen der Antriebseinheiten.

Die vorliegende Erfindung wird in der folgenden Beschreibung bevorzugter Ausführungsbeispiele im Zusammenhang mit den beigefügten, nachstehend aufgeführten Zeichnungen näher erläutert:

Es zeigen:

Fig. 1 ein Blockdiagramm einer Druckmaschine des oben beschriebenen Standes der Technik;

Fig. 2 ein Blockdiagramm, das die interne Konstruktion einiger Elemente der in **Fig. 1** dargestellten Druckmaschine zeigt;

Fig. 3 ein Blockdiagramm einer Druckmaschine gemäß einem ersten Ausführungsbeispiel der Erfindung;

Fig. 4 ein Blockdiagramm, das die interne Konstruktion einiger in **Fig. 3** dargestellten Druckwerke zeigt;

Fig. 5 ein Blockdiagramm einer Druckmaschine gemäß einem zweiten Ausführungsbeispiel der Erfindung;

Fig. 6 ein Blockdiagramm einer Druckmaschine gemäß einem dritten Ausführungsbeispiel der Erfindung;

Fig. 7 ein Blockdiagramm einer Druckmaschine gemäß einem vierten Ausführungsbeispiel der Erfindung;

Fig. 8 ein Blockdiagramm, das die interne Konstruktion von in **Fig. 7** dargestellten Reglern zeigt.

Fig. 3 zeigt ein Ausführungsbeispiel einer Druckmaschine, in welcher Elemente, die mit denen der in **Fig. 1** gezeigten Druckmaschine identisch sind, mit den gleichen Bezugssymbolen gekennzeichnet wurden. Gemäß den Ausführungsbeispielen der vorliegenden Erfindung ist keine der Druckwerke einer Druckmaschine als Leitdruckwerk gekennzeichnet. Wie in **Fig. 3** gezeigt, ist eine Einzelposition-Bezugswert-Einheit **500** vorgesehen, die von einer Leitbezugssignalquelle **32** eine gewünschte Druckmaschinengeschwindigkeit darstellendes Signal empfängt und ein Einzelposition-Bezugssignal an jedes Druckwerk sendet. Im Gegensatz zu der in den **Fig. 1** und **2** gezeigten Druckmaschinen besitzt jedes der Druckwerke **200–206** und **16–22** und jede der Falzeinheiten **28** und **30** eine separate Antriebseinheit.

Wenn auch das in den **Fig. 3** und **4** gezeigte Ausführungsbeispiel eine Antriebseinheit für jedes Druckwerk aufweist,

ist es für den Fachmann selbstverständlich, daß die Erfindung auch in einer Druckmaschine mit nur einer Antriebseinheit für alle Druckwerke oder für jede Gruppe von Druckwerken realisiert werden kann. Eine einzige Antriebseinheit für eine Gruppe von Druckwerken kann in der gleichen Weise gesteuert werden, wie eine Antriebseinheit für ein einzelnes Druckwerk in den hier beschriebenen Ausführungsbeispielen gesteuert wird.

Fig. 4 zeigt Einzelheiten des Druckmaschine der **Fig. 3**, d. h. interne Komponenten der Druckwerke **200–206** und Verbindungen zwischen diesen Druckwerken, die Einzelposition-Bezugswert-Einheit **500** und die Leitbezugssignalquelle **32**. Im Gegensatz zu den in **Fig. 2** gezeigten Komponenten ist die Antriebseinheit für das Druckwerk **200** mit einem Regler **420** ausgestattet; somit ist die innere Konstruktion dieser Antriebseinheit die gleiche wie die der in den Druckwerken **202–206** gezeigten anderen Antriebseinheiten. Jeder der Regler **420–426** in den Druckwerken **200–206** empfängt das Einzelposition-Bezugssignal von der Einzelposition-Bezugswert-Einheit **500**. Das Einzelposition-Bezugssignal kann ein analoges oder ein digitales Signal sein.

Die Geschwindigkeiten und Positionen der Antriebswellen **440–446** der Antriebseinheiten werden so gesteuert, daß sie sich der von dem Einzelposition-Bezugssignal angezeigten Bezugsgeschwindigkeit und -position anpassen, und zwar unter Verwendung der Bezugsgeschwindigkeit, zusammen mit der Rückmeldung bezüglich der Positionen der Antriebswellen **440–446** der Antriebseinheiten relativ zur Bezugsposition.

Wie in **Fig. 4** gezeigt, weisen die Antriebseinheiten Motoren **460–466** auf, welche die Antriebswellen **440–446** antreiben. Positions kodierer **430–436** bestimmen die Ist-Positionen der Antriebswellen **440–446** und senden entsprechende Rückmeldesignale an die Regler **420–426**, welche die bestimmten Positionen anzeigen. Wie oben mit Bezug auf den Positions kodierer **230** der in **Fig. 2** gezeigten Leit antriebseinheit erwähnt, kann die von den Positions kodierern **430–436** ausgegebene Information zur Bestimmung sowohl der Geschwindigkeiten als auch der Positionen der korrespondierenden Antriebswellen **440–446** verwendet werden. Die Regler **420–426** vergleichen das Einzelposition-Bezugssignal mit dem Output der Positions kodierer **430–436** und senden auf der Basis dieses Vergleichs Befehlssignale an die Geschwindigkeitssteuereinheiten **410–416** zur Steuerung der Geschwindigkeit der Motoren **460–466**, so daß die Antriebswellen **440–446** der Antriebseinheiten der von dem Einzelposition-Bezugssignal angezeigten Geschwindigkeit und Position folgen. Somit werden die Antriebswellen **440–446** von vorübergehenden mechanischen Störungen im Druckbetrieb nicht beeinflußt. Die Druckwerke **16–22** und die Falzeinheiten **28** und **30** sind von gleicher Konfiguration und bieten die gleichen Vorteile.

Fig. 5 zeigt ein zweites Ausführungsbeispiel der Erfindung mit einer exemplarischen inneren Konfiguration der Einzelposition-Bezugswert-Einheit **500**, die einen Schwingungserzeuger **502**, eine Dividier-/Multipliziereinrichtung **504** und eine Filter-/Verstärkereinrichtung **506** umfaßt. Der Schwingungserzeuger **502** erzeugt ein Zeitsignal, das in Entsprechung des von der Leitbezugssignalquelle **32** empfangenen Signals, welches die gewünschte Druckmaschinengeschwindigkeit darstellt, dividiert oder multipliziert wird. Die Filter-/Verstärkereinrichtung **506** filtert Lärm aus dem von der Dividier-/Multipliziereinrichtung **504** ausgegebenen Signal und sendet das resultierende Einzelposition-Bezugssignal an die Regler der Druckwerke. Die Filter-/Verstärkereinrichtung **506** verstärkt auch das Signal in jeder vom Anwender gewünschten Weise, so daß es mit den Reglern in den Druckwerken kompatibel ist. Die Einzelposition-

Bezugswert-Einheit 500 kann realisiert werden, indem ausschließlich elektronische Komponenten verwendet werden, sie kann eine Festkörpereinrichtung oder eine analog wirkende Einrichtung sein.

Jeder Impuls des von der Einzelposition-Bezugswert-Einheit 500 ausgegebenen Einzelposition-Bezugssignals stellt einen Winkelzuwachs dar, um den sich eine Antriebswelle bewegen muß. Der Winkelzuwachs hat einen vorbestimmten Wert. Somit deutet die Anzahl der in dem Einzelposition-Bezugssignal innerhalb eines Zeitintervalls erfolgenden Impulse eine Änderung der Bezugsposition während dieses Zeitintervalls an und die Frequenz der Impulse deutet eine Bezugsdrehzahl oder Bezugswinkelgeschwindigkeit an.

Fig. 5 zeigt im Druckwerk 200 einen Zähler/Abtaster 508, der mit dem Regler 420 und dem Positionsodierer 430 verbunden ist und verwendet werden kann, um die Verarbeitungsfähigkeit des Reglers 420 zu ergänzen und/oder Information vom Positionsodierer 430 in einer nützlicheren Form zu liefern. Der Zähler/Abtaster 508 kann beispielsweise ein Signal erzeugen, das die Anzahl der Positionszuwächse, um welche sich die Antriebswelle 440 während eines Zeitintervalls bewegt hat, d. h. die Anzahl der Positionsänderungen während des Zeitintervalls anzeigt.

Der Regler 420 enthält einen Zähler (nicht gezeigt), der die von der Einzelposition-Bezugswert-Einheit 500 empfangenen Impulse zählt, die mit den von dem Zähler/Abtaster 508 gezählten Impulsen verglichen werden können, um eine mögliche Phasendifferenz zwischen der Bezugsposition und der Position der Antriebswelle 440 festzustellen. Alternativ kann der Zähler auch innerhalb der Dividier-/Multipliziereinrichtung 504 in der Einzelposition-Bezugswert-Einheit 500 angebracht sein, so daß das Signaloutput der Einheit 500 eine Impulszahl ist. Der Regler 420 kann auch ein Verzögerungsausgleichssignal empfangen, um unerwünschte Signalverzögerungen oder im System auftretende Ungenauigkeiten zu kompensieren. Wenn sich beispielsweise Druckwerke in unterschiedlichen Abständen von der Einzelposition-Bezugswert-Einheit befinden und/oder mit einer Einzelposition-Bezugswert-Einheit verbunden sind, die unterschiedliche Signalübertragungspfade verwendet, so wird das gleiche Signal von der Einzelposition-Bezugswert-Einheit aufgrund der charakteristischen Unterschiede der Signalübertragungspfade, z. B. der Länge, zu unterschiedlichen Zeitpunkten bei den Druckwerken ankommen. Diese Konfiguration trifft natürlich gleichermaßen auf die Druckwerke 202-206 und 16-22 und auf die Falzeinheiten 28 und 30 zu.

Fig. 6 zeigt ein drittes Ausführungsbeispiel der Erfindung, das eine Konfiguration der Einzelposition-Bezugswert-Einheit 600 enthält, welche einen Motor 668, eine Antriebswelle 648, einen Positionsodierer 638, eine Geschwindigkeitssteuereinheit 618 und einen Regler 628 umfaßt. Die interne Konstruktion der Einzelposition-Bezugswert-Einheit 600 ist ähnlich der, welche in den Druckwerken 200-206 der Fig. 4 gezeigt ist, jedoch mit einigen Unterschieden. Erstens ist die Antriebswelle 648 mit keinem der Vorgänge in der Druckmaschine verbunden und somit keinen unerwünschten mechanischen Störungen im Betrieb der Druckmaschine, beispielsweise Gummituchwäschen, unterworfen. Die Antriebswelle 648 kann z. B. mit einem Betriebsvorgang (nicht gezeigt) verbunden werden, der unkomplizierte, berechenbare Verhaltenscharakteristiken aufweist und frei von Übergangsstörungen ist, die Probleme im Maschinenbetrieb verursachen könnten. Zweitens empfängt der Regler 628 das die gewünschte Druckmaschinengeschwindigkeit anzeigenende Geschwindigkeitsbefehlssignal von der Leitbezugssignalquelle. Drittens ist das von dem

Positionsodierer 638 ausgegebene Signal, das Einzelposition-Bezugssignal, welches an die Regler 420-426 der Druckwerke 200-206 gesandt wird. Der Motor 668 kann unabhängig von anderen in der Druckmaschine verwendeten Motoren gewählt werden. Beispielsweise kann der Motor 668 kleiner als die Motoren 460-466 und ein Hilfsmotor sein.

Der Regler 628 der Einzelposition-Bezugswert-Einheit 600 regelt die Geschwindigkeitssteuereinheit 618 dadurch, daß mittels einer Geschwindigkeitsrückmeldung die Geschwindigkeit der Antriebswelle 648 so präzise wie möglich aufrechterhalten wird, um die gewünschte Geschwindigkeit anzuzeigen. Im Gegensatz dazu regeln die Regler 420-426 die jeweiligen Geschwindigkeitssteuereinheiten der Druckwerke 200-206 in der Weise, daß die Antriebswellen 440-446 der Geschwindigkeit und Position der Antriebswelle 648 genau folgen.

Fig. 7 zeigt ein vierth Ausführungsbeispiel der Erfindung. Hier sendet die Leitbezugssignalquelle 32 ein die gewünschte Druckmaschinengeschwindigkeit darstellendes Geschwindigkeitsbefehlssignal direkt an die Regler 720, 822, 724 und 726, die jeweils mit den Druckwerken 200-206 korrespondieren. Die Einzelposition-Bezugswert-Einheit besteht eigentlich aus Komponenten, die sich innerhalb der Regler befinden, und aus Verbindungen zwischen den Reglern. Das heißt, daß jeder der Regler intern ein Einzelposition-Bezugssignal erzeugt, das auf das Geschwindigkeitsbefehlssignal von der Leitbezugssignalquelle 32 basiert. In jedem Regler wird das Einzelposition-Bezugssignal mit der Antriebswellengeschwindigkeit und der Positionsinformation, die von dem Positionsodierer des korrespondierenden Druckwerks erzeugt wird, verglichen. Auf der Basis dieses Vergleichs erzeugt der Regler ein Befehlssignal, das in eine korrespondierende Geschwindigkeitssteuereinheit eingegeben wird, so daß die Antriebswelle der durch das Einzelposition-Bezugssignal angezeigten Bezugsgeschwindigkeit und -position folgt.

Um Ungenauigkeiten, die sich in einem Zeitraum zwischen Einzelposition-Bezugssignalen ergeben, welche von verschiedenen Reglern erzeugt werden, auszugleichen und um Probleme im Druckprozeß, die solche Ungenauigkeiten zur Folge haben, zu vermeiden, können die in den verschiedenen Reglern erzeugten Einzelposition-Bezugssignale periodisch korrigiert oder standardisiert werden. In diesem Ausführungsbeispiel ist das Druckwerk 200 als eine Standardeinheit gewählt und das von dessen Positionsodierer 430 ausgegebene Signal 700 wird von allen anderen Druckwerken als ein Standard verwendet, an den das Einzelposition-Bezugssignal eines jeden der Druckwerke periodisch angepaßt wird. Gemäß den Ausführungsbeispielen werden die Einzelposition-Bezugssignale zu einem Zeitpunkt korrigiert oder standardisiert, wenn das als Standard gewählte Druckwerk nicht von Übergangsstörungen beeinflußt ist.

Dieses Konzept kann beispielsweise auch dann verwendet werden, wenn die Erfindung in eine bestehende Druckmaschine integriert wird, die aufgrund ursprünglicher baulicher Einschränkungen nicht auf all ihre Antriebseinheiten das gleiche Einzelposition-Bezugssignal übertragen kann.

Fig. 8 zeigt die interne Konstruktion des Reglers 822 der Fig. 7. Wie in Fig. 8 gezeigt, erzeugt ein Schwingungserzeuger 800 ein Zeitsignal in ähnlicher Weise wie die in Fig. 5 gezeigte Einzelposition-Bezugswert-Einheit 500. Das Zeitsignal wird an eine Dividier-/Multipliziereinheit 802 gesandt, die das Zeitsignal, das auf dem von der Leitbezugssignalquelle 32 über die Leitung 304 empfangenen Geschwindigkeitsbefehlssignal basiert, dividiert oder multipliziert, und die auch die Impulse des dividierten oder multiplizierten Zeitsignals zählt. Eine Signaleinstelleinheit 804 filtert

Lärm aus dem Impulszählsignal, das von der Dividier-/Multipliziereinheit 892 ausgegeben wird, und verstärkt das Signal entsprechend. Die Signaleinstelleinheit 804 kann auch das Signal derart einstellen, daß es mit dem Standardsignal 700 synchronisiert ist. Das von der Signaleinstelleinheit 804 ausgegebene Signal ist ein Einzelposition-Bezugssignal für das Druckwerk 202 und wird an ein Positionsregister 808 gesandt. Das Positionsregister 808 empfängt ebenfalls ein Signal von einem Zähler 806; dieses Signal zeigt die erfaßte Anzahl von Impulsen an, die der Zähler 806 von dem Positions kodierer 432 empfangen hat. Wie dies beispielsweise bei dem Zähler/Abtaster 508 in Fig. 5 dargestellt ist, kann der Zähler 806 ein Signal erzeugen, das die Anzahl der Positions zuwächse, um welche sich die Antriebswelle 442 während eines Zeitintervalls bewegt hat, d. h. die Anzahl der Positionsänderungen während des Zeitintervalls anzeigt.

Das Positionsregister 808 vergleicht die vom Zähler 806 und von der Signaleinstelleinheit 804 zugesandten Signale. Die Signale stellen jeweils eine Änderung der Position der Antriebswelle 442 und eine Änderung der Bezugsposition während eines Zeitintervalls dar und zeigen auch die Bezugsgeschwindigkeit und die Geschwindigkeit der Antriebswelle 442 an. Auf der Basis dieses Vergleichs erzeugt das Positionsregister 808 ein Befehlssignal, das an die Geschwindigkeitssteuereinheit 412 gesandt wird, wie dies nach den allgemeinen Grundsätzen wohlbekannter Regelfunktionen erfolgt und beispielsweise in dem Regler 22 der in Fig. 2 gezeigten Druckmaschine des Standes der Technik verwirklicht ist.

Eine exemplarische Ausführung eines Schaltkreises zum Korrigieren oder Standardisieren des in dem Regler 822 erzeugten Einzelposition-Bezugssignals umfaßt einen Zähler 818, einen Komparator 812, einen Fehlerdetektor 810, einen Fehlerkompensator 814 und einen Korrekturwert-Begrenzer 816. Der Zähler 818 funktioniert in gleicher Weise wie der Zähler/Abtaster 508 in Fig. 5 und der Zähler 806. Das Druckwerk 200 ist als Standarddruckwerk gewählt. Somit erfaßt der Zähler 818 die von dem Positions kodierer 430 des Standarddruckwerks 200 empfangenen Impulse und erzeugt ein Signal, das die Anzahl der Positions zuwächse, um welche sich die Antriebswelle 440 während eines Zeitintervalls bewegt hat, also die Anzahl der Positionsänderungen während des Zeitintervalls anzeigt.

Das von dem Zähler 818 ausgegebene Signal und das Einzelposition-Bezugssignal von der Signaleinstelleinrichtung 804 werden in den Komparator 812 eingegeben, der die beiden Signale vergleicht und auf der Basis dieses Vergleichs ein Fehlersignal erzeugt. Das vom Komparator 812 ausgegebene Signal wird in den Fehlerdetektor 810 eingegeben, der das Vorhandensein und die Größe des Fehlers zwischen (a) dem Output-Signal des Zählers 818, d. h. der Position und Geschwindigkeit der Antriebswelle 440 des Standarddruckwerks 200, wie vom Positions kodierer 430 angedeutet, und (b) der Bezugsgeschwindigkeit und -position, wie durch das von der Signaleinstelleinheit 804 ausgegebene Einzelposition-Bezugssignal dargestellt, erfaßt. Der Fehlerdetektor 810 erzeugt ein Signal, das den bestimmten Fehler anzeigt, und das Signal wird in einen Fehlerkompensator 814 eingegeben, der ein Steuersignal erzeugt, was die Signaleinstelleinrichtung 804 veranlaßt, das Einzelposition-Bezugssignal zu korrigieren oder an die Position und Geschwindigkeit der Antriebswelle 440 des Standarddruckwerks 200 anzupassen. Ein Korrekturwert-Begrenzer 816 kann mit dem Fehlerkompensator 814 und der Signaleinstelleinrichtung 804 verbunden werden, um den Korrekturvorgang durch Einschränken des Outputsignals des Fehlerkompensators 814 zu verlangsamen.

Alternativ können die Komponenten eines jeden Reglers,

die ein Einzelposition-Bezugssignal für die mit dem Regler korrespondierende Antriebeinheit erzeugen, außerhalb des Reglers angeordnet sein. Beispielsweise kann der Regler 822 den Zähler 806 und das Positionsregister 808 enthalten und ein Outputsignal vom Positions kodierer 432 und ein weiteres Outputsignal von der Signaleinstelleinrichtung 804 empfangen. Komponenten, wie der Schwingungserzeuger 800, die Dividier-/Multipliziereinheit 802, die Signaleinstelleinheit 804, der Komparator 812, der Fehlerdetektor 810, der Fehlerkompensator 814, der Korrekturwert-Begrenzer 816 und der Zähler 818 können an beliebiger Stelle angeordnet sein, solange sie korrekt verbunden bleiben und das Output der Signaleinstelleinheit 804 an den Regler 822 ergeht, das Leitbezugssignal 304 an die Dividier-/Multipliziereinheit 802 ergeht und das Standard-Positions kodierer-Signal 700 an den Zähler 818 ergeht.

Die weiteren Druckwerke 204, 206 können von gleicher Konstruktion sein und in gleicher Weise betrieben werden wie das Druckwerk 202. Wenn die Konfiguration der Fig. 8 beispielsweise für die in Fig. 2 gezeigte Druckmaschine des Standes der Technik angewandt werden soll, wird die Druckwerksgruppe 23 und die Falzeinheiten 28 und 30 der in Fig. 2 gezeigten Druckmaschine die gleiche Konstruktion aufweisen können wie das Druckwerk 202.

25

Bezugszeichenliste

- 16 Druckwerk (Fig. 1)
- 18 Druckwerk
- 20 Druckwerk
- 22 Druckwerk
- 28 Falzeinheit
- 30 Falzeinheit
- 32 Leitbezugssignalquelle
- 200 Druckwerk (Fig. 7)
- 202 Druckwerk
- 204 Druckwerk
- 206 Druckwerk
- 230 Positions kodierer (Fig. 2)
- 410 Geschwindigkeitssteuereinheit (Fig. 4)
- 412 Geschwindigkeitssteuereinheit
- 414 Geschwindigkeitssteuereinheit
- 416 Geschwindigkeitssteuereinheit
- 420 Regler
- 422 Regler
- 424 Regler
- 426 Regler
- 430 Positions kodierer
- 432 Positions kodierer
- 434 Positions kodierer
- 436 Positions kodierer
- 440 Antriebswelle
- 442 Antriebswelle
- 444 Antriebswelle
- 446 Antriebswelle
- 460 Motor
- 462 Motor
- 464 Motor
- 466 Motor
- 500 Einzelposition-Bezugswert-Einheit (Fig. 5)
- 502 Schwingungserzeuger
- 504 Dividier-/Multipliziereinheit
- 506 Filterverstärkereinheit
- 508 Zähler/Abtaster
- 600 Einzelposition-Bezugswert-Einheit (Fig. 6)
- 618 Geschwindigkeitssteuereinheit
- 628 Regler
- 638 Positions kodierer

648	Antreibswelle
668	Motor
700	Signal des Positionskodierers 430 (Fig. 7)
720	Regler
724	Regler
726	Regler
800	Schwingungserzeuger (Fig. 8)
802	Dividier-/Multipliziereinheit
804	Signaleinstelleinheit
806	Zähler
808	Positionsregister
810	Fehlerdetektor
812	Komparator
814	Fehlerkompensator
816	Korrekturwert-Begrenzer
818	Zähler
822	Regler

Patentansprüche

1. Vorrichtung zur Steuerung des Druckprozesses einer Druckmaschine, welche die folgenden Merkmale umfaßt:
eine Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500), die mindestens ein Einzelposition-Bezugssignal auf der Basis der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit erzeugt, das frei von durch den Druckbetrieb ausgelösten Störungen ist; 25
mindestens eine Antriebseinheit mit einer Antriebswelle (440-446) für den Antrieb der Druckmaschine; einen Positionskodierer (430-436, 638), der ein Signal erzeugt, das die Position der Antriebswelle (440-446) anzeigt; eine Geschwindigkeitssteuereinheit (410-416, 618), die die Geschwindigkeit der Antriebswelle (440-446, 648) steuert; und einen Regler (420-426, 628, 720-726, 822), der an die Geschwindigkeitssteuereinheit (410-416, 618) ein auf dem Einzelposition-Bezugssignal und dem Positionskodierer-Signal basierendes Steuersignal sendet. 30
2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das Einzelposition-Bezugssignal mindestens ein Bezugsgeschwindigkeitssignal und ein Bezugspositionssignal umfaßt. 45
3. Vorrichtung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die vom Druckbetrieb ausgelösten Störungen durch Schneiden eines in der Druckmaschine bedruckten Druckmediums, durch einen Gummiblock-Waschvorgang, und durch Verbinden einer Bahn eines Druckmediums mit einer vorhandenen Bahn eines Druckmediums verursacht werden. 50
4. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Einzelposition-Bezugswert-Einheit einen Schwingungserzeuger (502) zum Erzeugen eines Bezugssignals und eine Frequenz-Dividiereinheit (504) zum Dividieren des auf der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit basierenden Bezugssignals umfaßt. 55
5. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Antriebseinheit ferner einen Zähler (508) umfaßt, der mit dem Positionskodierer (430-436) und dem Regler (420-426) operativ verbunden ist, um während einer Abtastzeit eine Änderung der Position der Antriebswelle (440-446) zu erfassen. 60
6. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das von dem Regler (420-426) erzeugte Steuersignal auch auf einem Verzögerungsausgleichssignal für eine Signalpfadverbindung zwischen der

Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) und dem Regler (420-426) basiert.

7. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) folgendes umfaßt:
einen von der Druckmaschine getrennten Motor (460) mit einer Abtriebswelle; eine Geschwindigkeitssteuereinheit (410), durch die die Geschwindigkeit der Abtriebswelle gesteuert wird; einen Positionskodierer (430), der ein die Position der Abtriebswelle anzeigendes Signal erzeugt, wobei das Positionskodierer-Signal das Einzelposition-Bezugssignal ist; und einen Regler (420), der ein Steuersignal, das auf dem Einzelposition-Bezugssignal und der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit basiert, an die Geschwindigkeitssteuereinheit sendet. 15
8. Vorrichtung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß ferner eine Leitbezugssignalquelle vorgesehen ist, um ein die gewünschte Druckmaschinengeschwindigkeit darstellendes Signal an die Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) zu senden. 20
9. Vorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß das von der Leitbezugssignalquelle erzeugte Signal ein digitales Signal ist. 25
10. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) ein elektronischer Baukörper ist. 30
11. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) eine Vielzahl von auf der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit basierten Einzelposition-Bezugssignalen erzeugt, und daß die Vorrichtung ferner umfaßt:
eine Vielzahl von Antriebseinheiten (460-466) mit einer jeweiligen Antriebswelle (440-446); eine Geschwindigkeitssteuereinheit (410), die die Geschwindigkeit der Antriebswelle (440) steuert; einen Positionskodierer (430), der ein die Position der Antriebswelle (440) anzeigendes Signal erzeugt; und einen Regler (420), der ein Steuersignal an die Geschwindigkeitssteuereinheit sendet, das auf dem Signal des Positionskodierers und auf mindestens einem der Vielzahl von Einzelposition-Bezugssignalen basiert. 35
12. Vorrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet; daß die Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) mindestens einen Fehlerkorrektur-Schaltkreis umfaßt, um mindestens eines der Einzelposition-Bezugssignale, die auf dem Output eines Positionskodierers einer aus einer Vielzahl von Antriebseinheiten designierten Antriebseinheit basiert sind, zu korrigieren. 40
13. Vorrichtung nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet,
daß eine von einer Vielzahl von Antriebseinheiten (460-466) als Leitantriebseinheit designiert ist und andere der Vielzahl von Antriebseinheiten (460-466) als Folgeantriebseinheiten designiert sind; und
daß die Einzelposition-Bezugswert-Einheit (500) für jede der Folgeantriebseinheiten folgendes umfaßt:
einen Schwingungserzeuger (502), der ein Signal erzeugt; eine Frequenz-Dividiereinheit (504), die durch Dividieren des Schwingungserzeuger-Signals, das auf der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit basiert, ein Signal erzeugt; eine Impuls-Addier-/Subtrahiereinheit zum Erzeugen des Einzelposition-Bezugssignals durch Ändern der Anzahl der Impulse in dem von der Frequenz-Dividier- 45

einheit (504) erzeugten Signal; ein Komparator (812), der das von der Impuls-Addier-/Subtrahiereinheit erzeugte Einzelposition-Bezugssignal mit dem von dem Positions kodierer der Leitantriebseinheit erzeugten Signal vergleicht und auf der Basis dieses Vergleichs ein Signal erzeugt; ein Fehlerdetektor (810), der einen Fehler zwischen dem von der Impuls-Addier-/Subtrahiereinheit erzeugten Einzelposition-Bezugssignal und dem von dem Positions kodierer der Leitantriebseinheit erzeugten Signal erfaßt; und eine Fehlerkorrekturseinheit, die auf der Basis des erfaßten Fehlers ein Steuersignal zur Steuerung der Impuls-Addier-/Subtrahiereinheit erzeugt.

14. Verfahren zum Steuern des Druckprozesses einer Druckmaschine, welches die folgenden Schritte umfaßt:

Erzeugen eines auf der gewünschten Druckmaschinen geschwindigkeit basierten Einzelposition-Bezugssignals, das frei von durch den Druckbetrieb ausgelösten Störungen ist;

Bestimmen der Position der Antriebswelle (440-446) mindestens einer Antriebseinheit (460-466) der Druckmaschine; und

Steuern der Drehzahl der Antriebswelle (440-446) auf der Basis des Einzelposition-Bezugssignals und der bestimmten Antriebswellenposition.

15. Verfahren nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, daß der Schritt des Erzeugens des Einzelposition-Bezugssignals folgendes umfaßt:

Erzeugen eines Zeitsignals mit einer vorbestimmten Frequenz;

Dividieren des auf der gewünschten Druckmaschinen geschwindigkeit basierten Zeitsignals;

Ausfiltern von Lärm aus dem Zeitsignal; und Verstärken des Zeitsignals.

16. Verfahren nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, daß dieses ferner den Schritt des Feststellens einer Änderung der Position der Antriebswelle (440-446) während einer Abtastzeit umfaßt.

17. Verfahren nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, daß das Steuern der Drehzahl der Antriebswelle (440-446) auch auf einem Verzögerungsaus gleichssignals basiert.

18. Verfahren nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, daß das Erzeugen eines Einzelposition-Bezugssignals folgendes umfaßt:

Bestimmen der Position einer von der Druckmaschine getrennten Antriebswelle (440-446);

Erzeugen des Einzelposition-Bezugssignals auf der Basis der bestimmten Antriebswellenposition; und Steuern der Drehzahl der Antriebswelle (440-446) auf der Basis des Einzelposition-Bezugssignals und der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit.

19. Verfahren zur Steuerung des Druckprozesses einer Druckmaschine, welches die folgenden Schritte umfaßt:

Bestimmen der Antriebswellenposition einer jeden einer Vielzahl von Antriebseinheiten (460-466);

Erzeugen mindestens eines auf der gewünschten Druckmaschinengeschwindigkeit basierten Einzelposition-Bezugssignals für jede der Vielzahl von Antriebseinheiten (460-466); und

Steuern der Geschwindigkeit einer jeden Antriebswelle auf der Basis der bestimmten Antriebswellenposition und des mindestens einen Einzelposition-Bezugssignals.

20. Verfahren nach Anspruch 19, dadurch gekenn-

zeichnet, daß dieses ferner den Schritt des Korrigierens des mindestens einen Einzelposition-Bezugssignals, das auf der bestimmten Antriebswellenposition einer aus einer Vielzahl von Antriebseinheiten (460-466) designierten Antriebseinheit basiert, umfaßt.

Hierzu 5 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

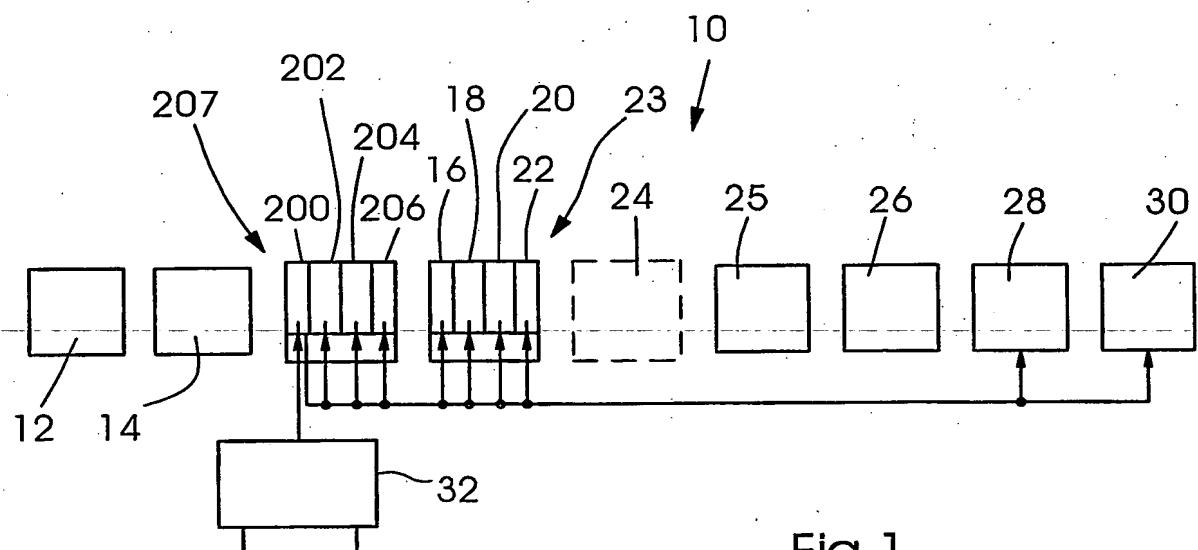


Fig. 1

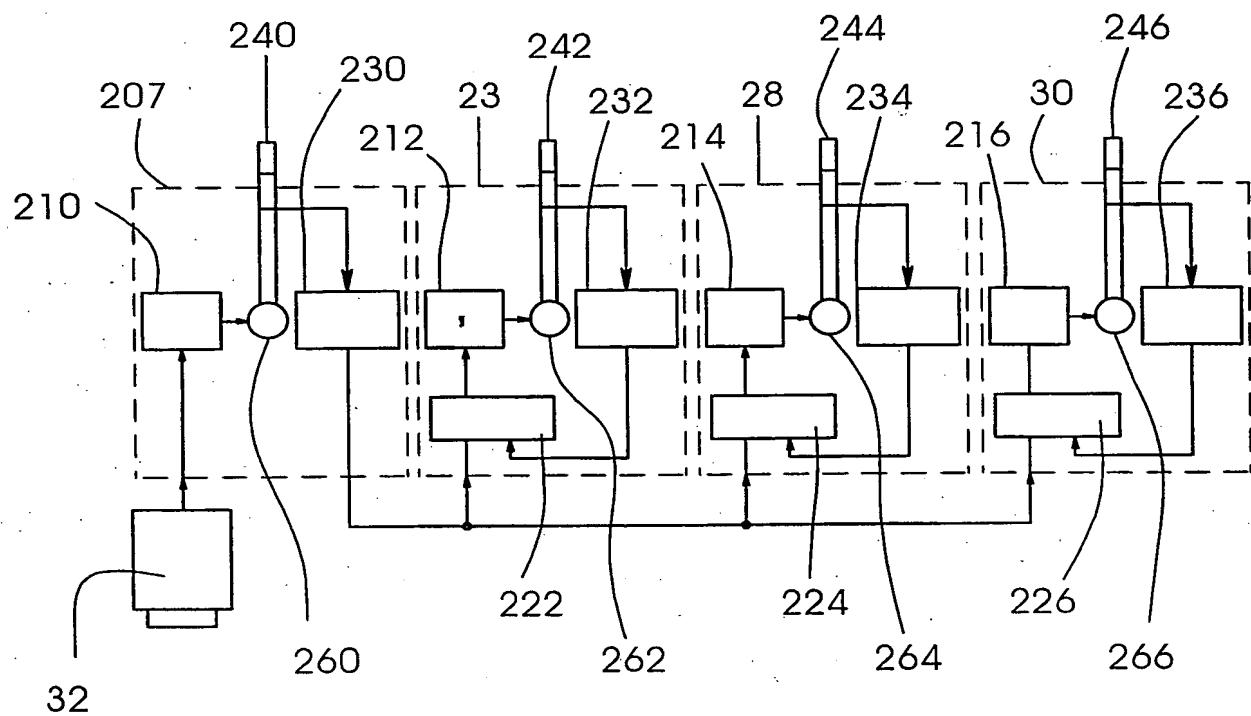


Fig. 2

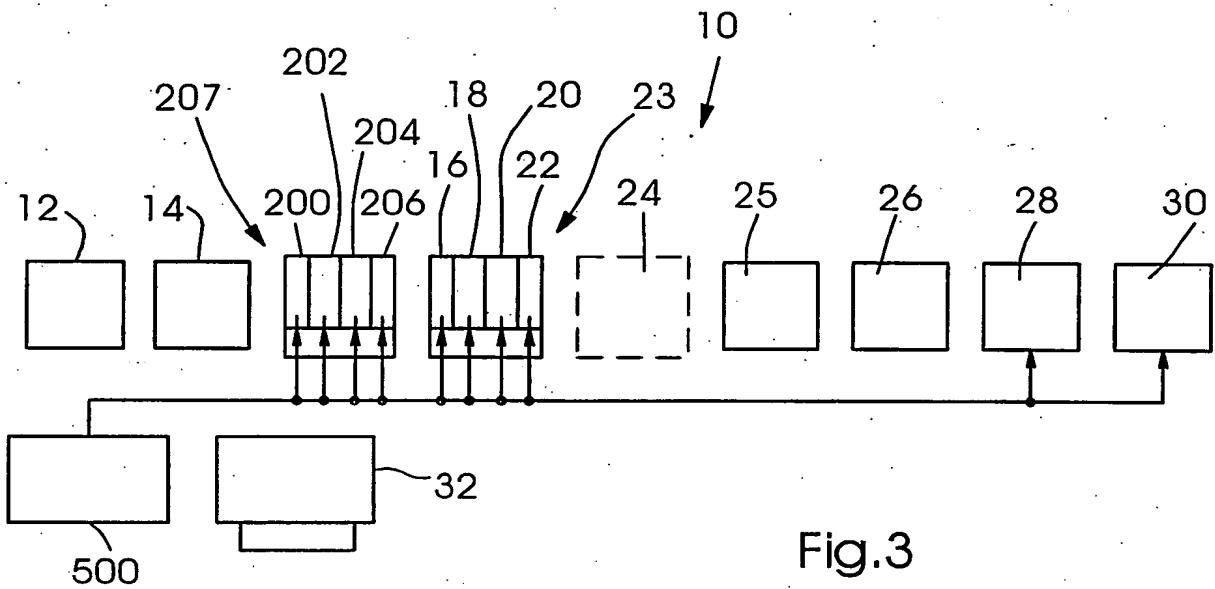


Fig.3

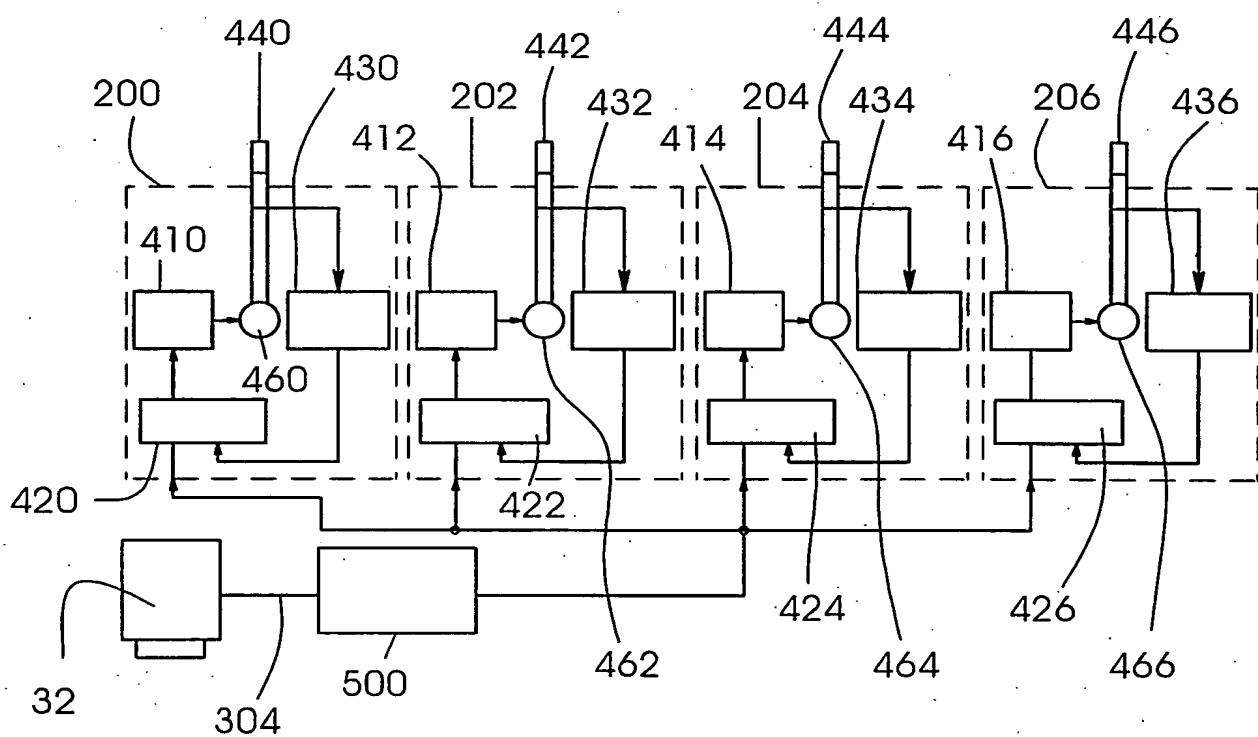


Fig.4

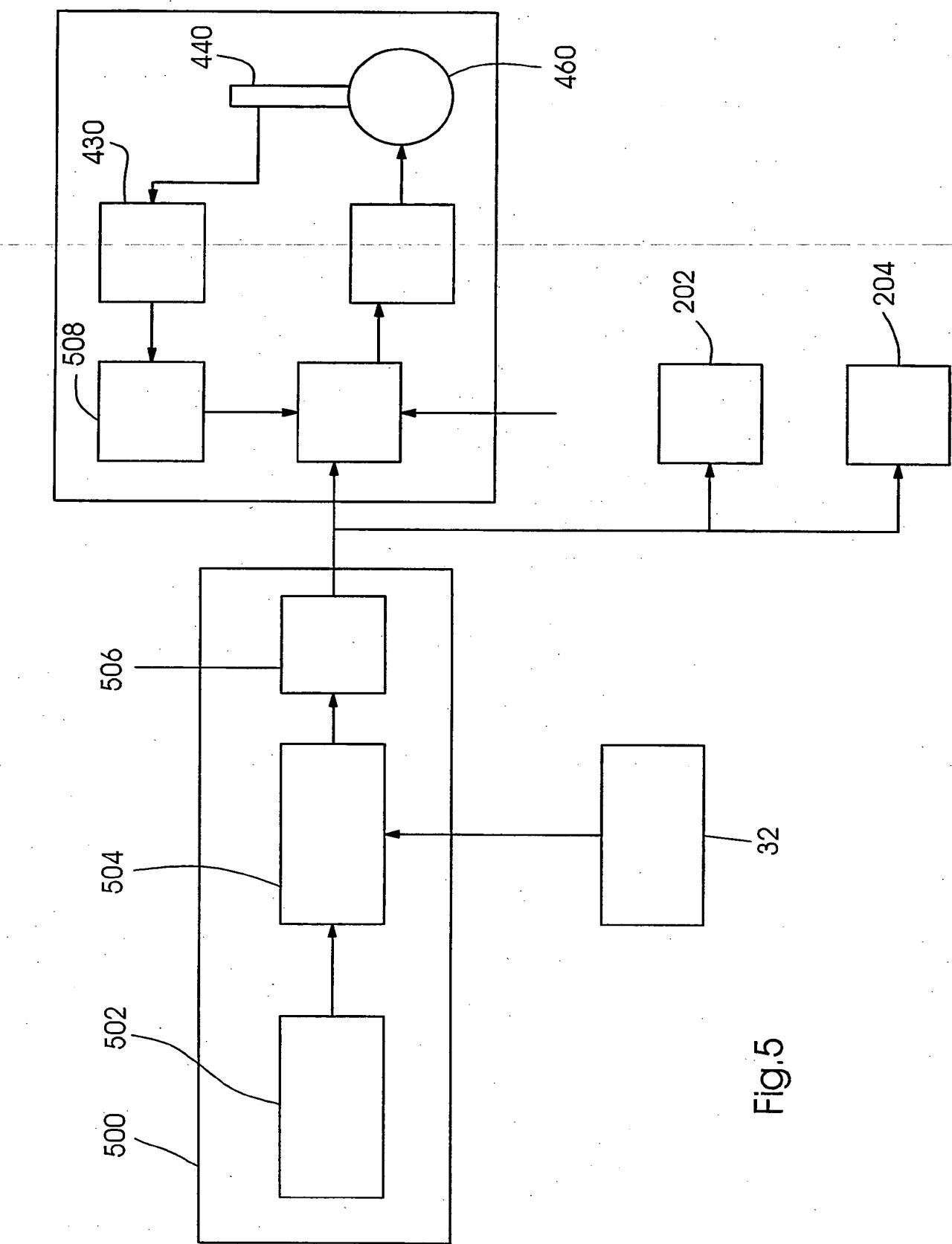


Fig.5

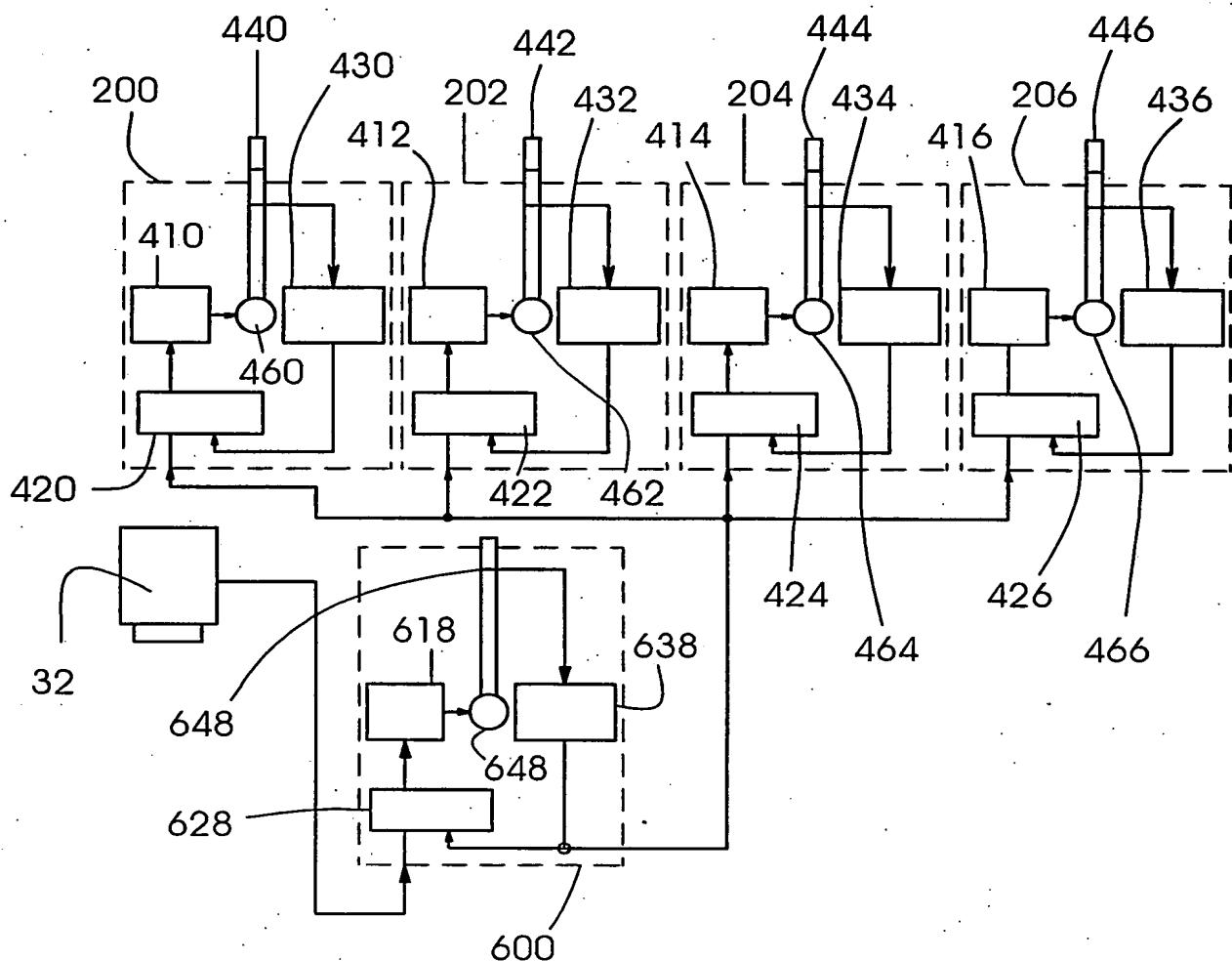


Fig.6

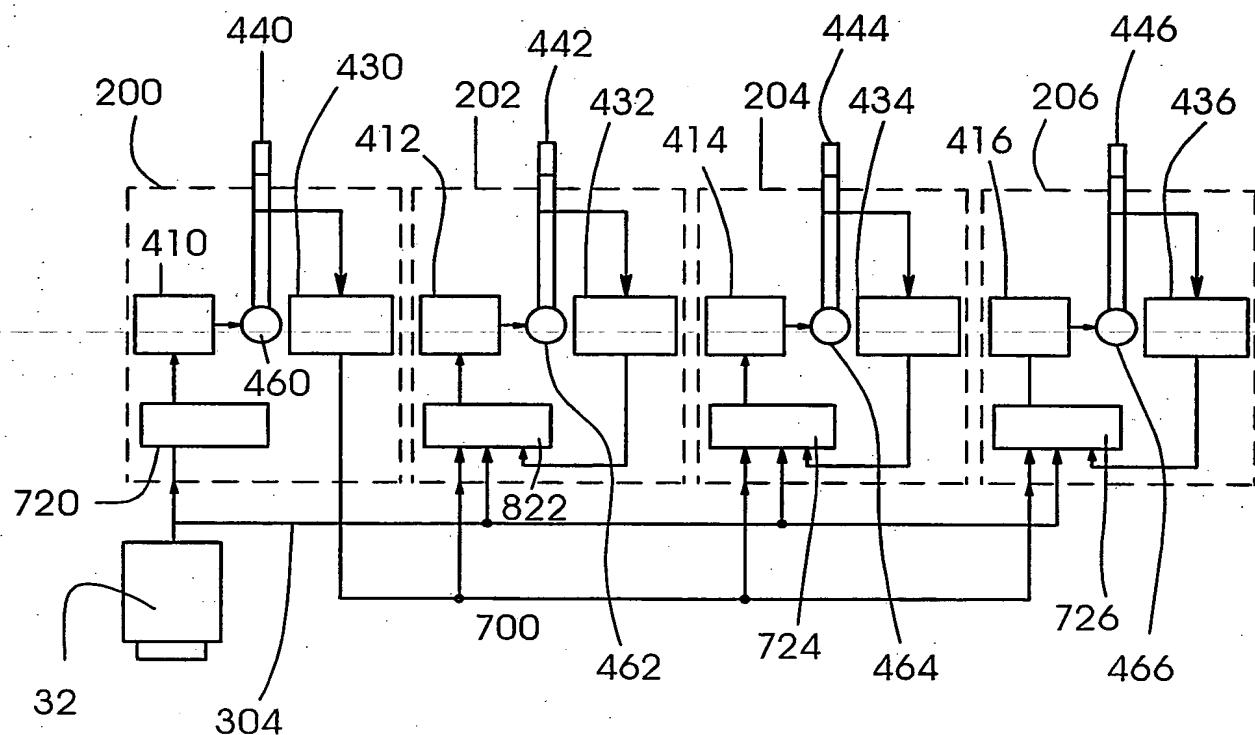


Fig. 7

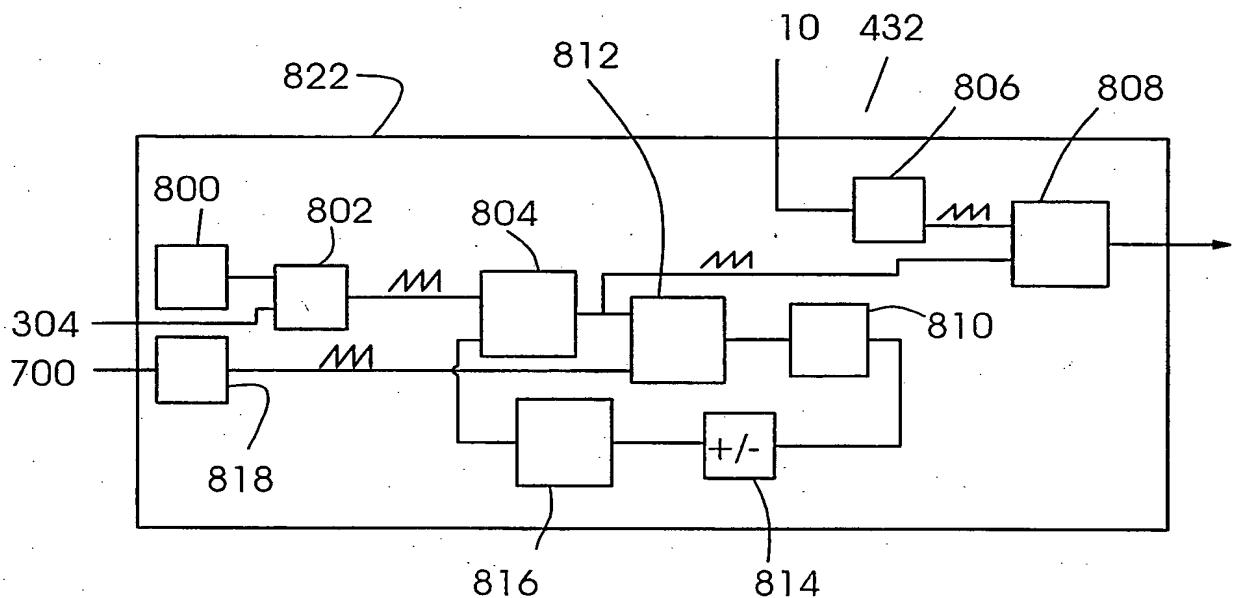


Fig.8